Bibliographie

[1] M.Labarrère, J.P.Krief, B.Gimont « Le filtrage et ses applications ». Editions Cepadues, 1982, Toulouse.

[2] CLAUDE A.BOZZO « Le filtrage optimal et ses applications aux problèmes de poursuite » Tome II : « Théorie de l'estimation. Propriétés des estimations en temps discret et application » Editions Lavoisier, 1983, Paris.

[3] D.Alazard « Introduction au filtre de Kalman ». http://personnel.supaero.fr/alazard-daniel/Pdf/cours_Kalman.pdf

[4] Robert G. Brown, Patrick Y.C. Hwang, « Introduction to Random Signals & Applied Kalman Filtering with MATLAB Exercises and Solutions », 3rd edition, John Wiley & Sons, November 1997.

[5] Mohinder S. Grewal, Lawrence R. Weill, and Angus P. Andrews, « Kalman Filtering: Theory & Practice (Using MATLAB) », 2ed edition, Wiley & Sons, 2001.

[6] M. Lemoine & F. Pelgrin : « Introduction aux modèles espace-état et au filtre de Kalman », juillet 2003, Revenue de l'OFCE 86.

[7] M. Bellanger « Analyse des Signaux et Filtrage Numérique Adaptif », Collection technique et Scientifique des télécommunications, Masson, 1989, Paris.

[8] L.R.RABINER « An introduction to Hidden Markov Models », Article IEEE. 1986.

[9] L.R.RABINER « A tutorial on Hidden Markov Models and selected applications in speech recognition », Proceedings of the IEEE, vol. 77, N°2, pp257-286, 1989.

[10] Chih-Chung Ke « Literature survey on ground target tracking problems », (C.M.I.F) Center for multisource Information Fusion State University of New York at Buffalo 421 Bell Hall, NY 14260. 1999. http://www.infofusion.buffalo.edu/reports/CMIF-3-99%20final%20report.pdf

[11] G.D.Forney « The viterbi algorithm », Proceedings of the IEEE, vol.61, N°3, pp 268-278, 1973.

[12] B. CHEN et al. « Adaptative CFAR detection for clutter-edge heterogeneity », IEEE transaction on aerospace and electronic systems vol.39 N°4, 2003.

[13] Joël Le Roux « Modèles de Markov Cachés », http://www.polytech.unice.fr_leroux\parolehmm\parolehmm.html